

Translation of AI (59-191869) for IDS

Scope of Utility Model Application

A driver unit, comprising:
a driving motor to drive a member to be driven;
an encoder to detect a relative position of the member to be driven;
a potentiometer to detect an absolute position of the member to be driven;
and
a reduction device configured to reduce a rotation of an output shaft of the driving motor and transfer the rotation to the potentiometer,
wherein the encoder, the potentiometer and the reduction device are attached as a unit to an end surface of the driving motor opposite to a side of the driving motor where the member to be driven is connected.

Brief Description of the Drawings

FIG. 1 is a side view showing an example of a robot to which this utility model is applied;

FIG. 2 is a back view showing an example of a driving unit according to one embodiment of this utility model; and

FIG. 3 is a sectional view taken along line III-III shown in FIG. 2.

- | | |
|--------------------|-------------------------|
| 1 | Fixed portion |
| 2 | Torso |
| 4 | Upper arm |
| 6 | Lower arm |
| 7 | Wrist |
| 8 | Mechanical hand |
| 13, 14 | Driving units |
| 21 | Driving motor |
| 22 | Position detecting unit |
| 23 | Main board |
| 25 | Auxiliary board |
| 30 | Encoder |
| 36 | Potentiometer |
| 38 | Reduction device |
| 32, 33, 41, 42, 43 | Gears |

⑫ 公開実用新案公報 (U)

昭59-191869

⑤ Int. Cl.³
H 02 K 11/00
G 01 P 1/04

識別記号 庁内整理番号
6903-5H
8104-2F

⑬ 公開 昭和59年(1984)12月19日

審査請求 未請求

(全 2 頁)

⑭ 駆動源ユニット

横浜市神奈川区宝町2番地日産
自動車株式会社横浜工場内

⑮ 実 願 昭58-85175

⑯ 考 案 者 亀岡純一

⑰ 出 願 昭58(1983)6月6日

座間市広野台2丁目5000番地日

⑱ 考 案 者 熊田成而

産自動車株式会社座間工場内

横浜市神奈川区宝町2番地日産
自動車株式会社横浜工場内

⑲ 出 願 人 日産自動車株式会社

横浜市神奈川区宝町2番地

⑳ 考 案 者 小関博美

㉑ 代 理 人 弁理士 大沢敬

㉒ 実用新案登録請求の範囲

被駆動部材を駆動する駆動モータの前記被駆動部材を連結する側と反対側の端面に、前記被駆動部材の絶対位置検出用のエンコーダと前記被駆動部材の絶対位置検出用のポテンシオメータと、該ポテンシオメータに駆動モータの出力軸の回転を減速して伝達する減速機とをユニット化して装着してなることを特徴とする駆動源ユニット。

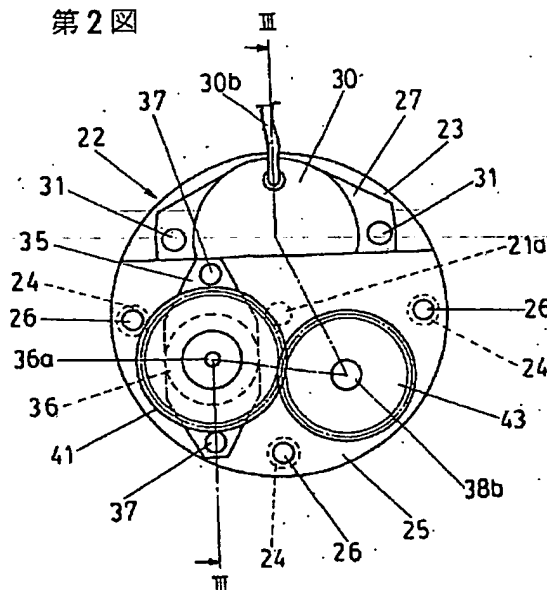
図面の簡単な説明

第1図は、この考案を実施したロボットの一例

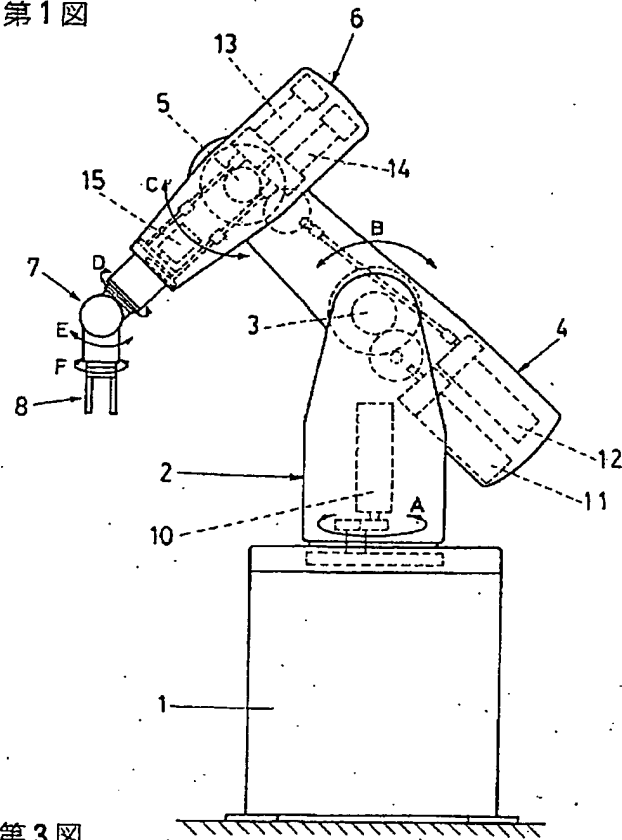
を示す側面図、第2図は及び第3図は、この考案を実施した駆動源ユニットの一例を示す背面図及びそのⅢ-Ⅲ線に沿う断面図である。

1…固定部、2…腰部、4…上腕、6…下腕、7…手首、8…メカニカルハンド、13、14…駆動源ユニット、21…駆動モータ、22…位置検出ユニット、23…主基板、25…補助基板、30…エンコーダ、36…ポテンシオメータ、38…減速機、32、33、41、42、43…歯車。

第2図



第1図



第3図

